Abstract of JP4144479

PURPOSE:To attain anti-aliasing luminance modulation processing considering a change in developing characteristics by correcting the luminance value or density modulation processing result of, anti-aliasing processing in accordance with the residual level of developer to be used. CONSTITUTION:This graphic output device is provided with a detection means 590 (y, m, c, bk) for detecting the residual level of the developer to be used by a developing processor 516 and a correction means for correcting the luminance value or density modulation processing result of the anti-aliasing in accordance with the residual level detected by the detection means. A toner residual level is detected from relation between toner residual in a hopper and the change of the developing characteristics due to the selection of grain size and relation between the anti-aliasing processing level and a luminance modulating condition is corrected in accordance with the detected detection output level. Consequently, the anti-aliasing luminance modulation processing considering a change in the developing characteristics due to the toner residual and the change of grain size can be obtained.

⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

◎ 公 開 特 許 公 報 (A) 平4-144479

⑤Int. Cl.	識別記号	庁内整理番号	43公開	平成 4 年(1992) 5 月18日
H 04 N 1/40 B 41 J 2/485 2/52	A	9068-5C		
G 03 G 15/00 15/01	3 0 3 S A	8004-2H 2122-2H 2122-2H		
G 06 F 15/66	4 0 5	8420-5L 8804-2C B 41 7611-2C 審査請求	J 3/12 3/00 未請求 i	G A 青求項の数 4(全 32 頁)

の発明の名称 図形出力装置

②特 願 平2-268033

20出 願 平2(1990)10月5日

⑩発明者金子利雄⑩発明者羽生嘉昭⑩発明者熊崎ひとみ⑪出願人株式会社リコー

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式会社リコー内 東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式会社リコー内 東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式会社リコー内

東京都大田区中馬込1丁目3番6号

個代 理 人 弁理士 酒井 宏明

明細書

1. 発明の名称

図形出力装置

2. 特許請求の範囲

(1) 出力画像のエッジ部のギザギザ(エイリアス)を滑らかに表現するアンチエイリアシング処理手段と、

前記アンチエイリアシング処理手段により、アンチエイリアシング処理された画像データを一連の電子写真プロセスを用いて出力する画像出力手段とを備えた図形出力装置において、

前記電子写真プロセスにおける現像処理にて使 用する現像剤の残留レベルを検知する検知手段と、

前記検知手段により検知された残留レベルに応 じて前記アンチェイリアシング処理の輝度値或い は濃度変調処理結果を補正する補正手段とを設け たことを特徴とする図形出力装置。

(2) 前記請求項1において、

前記現像剤が一成分現像剤であり、現像剤のホ

ッパー内残留レベルに応じて前記アンチエイリア シング処理の輝度値或いは濃度変調処理結果を補 正する補正手段を設けたことを特徴とする図形出 力装置。

(3) 前記請求項1において、

前記検知手段は前記ホッパー内のアジテータの回転トルクを電気信号に変換して現像剤の残留レベルを検知することを特徴とする図形出力装置。

(4) 前記請求項1において、

前記検知手段は超音波振動素子のON/OFF信号をモニタすることにより現像剤の残留レベルを検知することを特徴とする図形出力装置。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

本発明は出力画像のエッジ部のギザギザを除去するためのアンチエイリアシング処理を実行する 図形出力装置に関し、より詳細には、現像剤の残 留レベルに応じてアンチェイリアシング処理の輝 度値或いは濃度変調処理結果を補正する図形出力 装置に関する。

〔従来の技術〕

電子写真プロセスの現像処理において、一成分 現像剤を用いた場合、一連の現像サイクルに伴い トナーの粒径選択が発生し、一般的にトナーの消 費と共にトナーのうち、粒径の大きいものが残留 し易くなる。その結果、現像特性がばらつきアン チエイリアシング処理による画像出力の効果が減 殺される恐れがある。

第25図は一成分磁性トナーを用いたときの感光体の表面電位に対する画像濃度を表したものであり、図中、実線が初期或いはトナー補給後においてホッパー内にトナーが多い状態、即ち、トナー粒径分布の小さいときであり、現像処理に伴い、ホッパー内のトナーが減少し、粒径分布が大きくなると、現像特性rは矢印のように変化し、トナーエンド時には点線のようになる。

その結果、低電位部が現像しにくくなり、低濃 度に濃度変調された画素が印字されなくなり、初 期(トナー補給後)に比べてギザリが目立つよう になる。

3

粒径は次第に大きくなり、その結果、トナーの帯電量(q/m)が小さくなるために生ずるものである(一般的に摩擦帯電の場合、単位体積当たりの帯電量(q/m)は組成が同一のとき、粒径が大きい程小さくなり、また、感光体へのトナーの付着は帯電量(q/m)が小さいほど多くなる)。

上記の如き弊事を防止するために、均一粒径のトナーを使用すればよいが、全トナーの粒径を均一にした現像剤は製造コストが高く、実用化が困難であるため、現在においては、複数の粒径分布を持ったトナーを使用せざるを得ないのが現状である。

弊害なく、複数の粒径分布を持ったトナーを使用するためには、一連の現像サイクルに伴いトナーの粒径選択をモニタし、フィードバックをかけて補正する必要がある。

その補正方法として、予め画像(テストパターン)を感光体上に作成し、該画像情報に基づいて 補正するものがある。

[発明が解決しようとする課題]

上記第25図では、一成分磁性トナーを用いた場合について説明したが、第26図は非磁性トナーを用いた一成分現像方式について説明したものである。

第26図は一成分非磁性トナーを用いたときの 感光体の表面電位に対する画像濃度を表したもの であり、図中、実線が初期或いはトナー補給後の ホッパー内にトナーの多い状態である。

この状態から現像処理の繰り返しにより、トナーが消費され、ホッパー内のトナーが減少すると、現像特性 r は矢印の方向に変化し、トナーエンド時には点線のようになる。

これは、ホッパー内のトナーを現像ローラ裏面に供給して現像処理を実行するに際して、この供給手段として一般的に弾性部材をローラ裏面に押し当てて均一帯電、薄層化が行われているためで、この方法は簡単で、且つ、極めて有効な手段であるが、反面、弾性部材をトナーが通過するときに粒径選択が生じ、粒径の小さい粒子が先に通過するためにトナー消費と共に、ホッパー内のトナー

4

しかしながら、上記従来の方法にあっては、画像(テストパターン)の画像情報を得て、情報を処理するための読取り装置、メモリ、演算装置等が必要となり、装置自体がコスト高で、且つ、複雑なものとなってしまうという問題点がある。

本発明は上記に鑑みてなされてものであって、 トナー残量と粒径変化に伴う現像特性の変化を考慮したアンチエイリアシング輝度変調処理を、安 価で、且つ、簡単な構成で実現することを目的と する。

(課題を解決するための手段)

 知された残留レベルに応じて前記アンチエイリア シング処理の輝度値或いは濃度変調処理結果を補 正する補正手段とを設けた図形出力装置を提供す るものである。

また、 前記現像剤が一成分現像剤であり、現像剤のホッパー内残留レベルに応じて前記アンチェイリアシング処理の輝度値或いは濃度変調処理結果を補正する補正手段を設けた図形出力装置を提供するものである。

更に、前記検知手段は前記ホッパー内のアジテータの回転トルクを電気信号に変換して現像剤の 残留レベルを検知することが望ましい。

また、前記検知手段は超音波振動素子のON/ OFF信号をモニタすることにより現像剤の残留 レベルを検知するのが望ましい。

〔作 用〕

本発明の図形出力装置は、ホッパー内のトナー 残量と粒径選択に伴う現像特性の変化との関係に より、トナー残量レベルを検知し、該検知された 検知出力レベルに応じてアンチエイリアシング処

7

成である。

以下、第1図を参照して、本実施例の画像形成 システムの構成を説明する。

画像形成システムは、PDL言語(本実施例で はポストスクリプト言語を使用)で記述された文 書を作成するホストコンピュータ100と、ホス トコンピュータ100からページ単位で送られた さたPDL言語をアンチエイリアシング処理を施 しながら、赤 (R)、緑 (G)、骨 (B) の3色 のイメージ画像に展開するPDLコントローラ (本発明のアンチエイリアシング処理装置) 200と、光学系ユニットを介して画像情報を読 み取る画像読取り装置300と、PDLコントロ ーラ200、或いは、画像読取り装置300から 出力されるイメージ画像を入力して画像処理(詳 細は後述する)を施す画像処理装置400と、画 像処理装置400の出力する多値イメージデータ を印字する多値カラー・レーザープリンター 500と、PDLコントローラ200、画像銃取 り装置300、画像処理装置400、及び、多値 理レベルと輝度変調条件の関係を補正する。

(実 旆 例)

以下、本発明の図形出力装置の一実施例を図面 に基づいて、

- ①画像形成システムの概略構成
- ②アンチェイリアシング処理
- ③ P D L コントローラの構成及び動作
- ④画像処理装置の構成
- ⑤多値カラー・レーザープリンターの構成、多値カラー・レーザープリンターの現像部の構成及び動作
- ⑧ドライバの多値駆動
- の順で詳細に説明する。
- ①画像形成システムの概略構成

本実施例の画像形成シスムは、DTP(デスク・トップ・パブリッシング)から出力されるページ記述言語(Page Description Language :以下、PDL言語と記す)で記述されたベクトルデータと、画像読取り装置によって読み取られたイメージ画像との両方の画像情報の画像形成を行える構

8

カラー・レーザープリンター 5 0 0 を制御するシステム制御部 6 0 0 とから構成される。

②アンチエイリアシング処理

アンチェイリアシング処理方法としては、以下 に示す方法が知られている。

- i. 均一平均化法
- ji. 重み付け平均化法
- ii、畳み込み積分法

上記各方法を順に説明する。

i. 均一平均化法

均一平均化法は、各ピクセル(画素)をN×M (N、Mは自然数)のサブピクセルに分解し、高 解像度でラスタ計算を行った後、各ピクセルの輝 度をN×Mサブピクセルの平均をとって求めるも のである。第2図(a)、(b)を参照して、均一平均化 法によるアンチエイリアシング処理を具体的に説 明する。

あるピクセルに画像の端がかかっている場合 (ここでは斜めの線の右下に画像がつながってい るものとする)、アンチエイリアシング処理を行

ii. 重み付け平均化法

重み付け平均化法は、均一平均化法を一部変更したものであり、均一平均化法が1ピクセル中のサブピクセルを全て同じ重み(即ち、画像のかかっているサブピクセルを単純にカウントする)で取り扱ったのに対して、重み付け平均化法は各サ

1 1

の輝度を算出する。尚、フィルターとしては、第 4 図(a)、(b)、(c)、(d)に示すフィルターが知られている。

ii. 畳み込み積分法

一方、パーソナルコンピュータを用いた出版システム、所謂、DTP(デスク・トップ・パプリ

プピクセルに重みをもたせ、画像がどのサブピクセルにかかっているかでそのサブピクセルの輝度kid への影響が異なるようにしている。尚、この際の重みはフィルターを用いて付与する。

第3図(a)、(b)を参照して、第2図(a)と同じ画像 データに、同じ分割法(N=M=7)で重み付け 平均化法を実施した例を示す。

1 2

ッシング)の普及に伴い、コンピュータ・グラフ ィックスで扱うようなベクトル画像を印字するシ ステムが広く使われるようになっている。その代 表的なものとして、例えば、アドビ社のポスト・ スクリプトを用いたシステムがある。ポスト・ス クリプトは、ページ記述言語の言語ジャンルに属 し、1枚のドキュメントを構成する内容について、 その中に入るテキスト(文字部分)や、グラフィ ックス、或いは、それらの配置や体裁までを含め たフォームを記述するためのプログラミング言語 であり、このようなシステムでは、文字フォント としてベクトルフォントを採用している。従って、 文字の変倍を行っても、ピットマップフォントを 使用したシステム(例えば、従来のワードプロセ ッサ等)と比べて、格段に印字品質を向上させる ことができ、また、文字フォントとグラフィック スとイメージを混在させて印字することができる という利点がある。

しかしながら、従来のアンチエイリアシング処 理方法及びその装置によれば、1つのピクセルを 複数のサブピクセル(例えば、49個のサブピクセル)に分割して、塗りつぶされるサブピクセルの個数をカウントして面積率(輝度)を算出するため、面積率の計算に時間がかかり、表示速度或いは印字速度の向上の妨げになるという問題点があった。特に、量み込み積分法は、計算量が多いのと複数のピクセルに影響が及ぶので処理速度の向上を図りにくいという問題点がある。

上記に鑑みて、サブピクセル分割及び塗りつぶ し個数のカウントを行うことなく、且つ、高速に 面積率を求めるアンチェイリアシング手法も提案 されている。

iv.エッジ部画素の近似面積率を得る方法

このアンチェイリアシング処理方法は、エッジ部画案を所定の直線群で分割した場合のベクトルデータと所定の直線群との交点の有無、及び、エッジの種類に基づいて、該エッジ部画案の近似面積率を得るものである。以下、第6図(a)~(f)を参照して、交点の有無、及び、エッジの種類から近似面積率を得る方法を詳細に説明する。

1 5

また、前述の(1)式で求めたベクトル直線 L 1 の 方程式が、

y=- (1 / 3) x+ (7 / 6) (2) であると仮定すると、このベクトル直線 L 1 と画案 Pを分割する分割直線 ℓ 1 . ℓ 2 . ℓ 3 . ℓ 4 . ℓ 4 . ℓ 5 , ℓ 4 . ℓ 4 . ℓ 5 . ℓ 7 . ℓ 8 との交点の座標はそれぞれ次表の通りである。

ベクトルデータによって与えられる直線 L1 (以下、ベクトル直線 L1 と記す)と、副走査方向 y の各ライン y o, y i, y i とが、第6 図(a)に示すように、交点 x o, x i, x i で交わる場合、このベクトル直線 L1 の方程式は、例えば、これら 2 点 (x o, y o),(x i, y i)から次式(1)で求めることができる。

$$y - y_0 = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} (x - x_0) \cdots (1)$$

一方、画案 P に注目して、新たな x ' y ' 座標 系を設定し、第 6 図 (ロ) に示すように、該画案 P を直線 ℓ :. ℓ

16

表

分割直線	交点座標
e ,	(0,7/6)
l :	(1/3, 19/18)
L 3	(2/3, 17/18)
. L .	(1,5/6)
l s	(7/2, 0)
l.	(5/2, 1/3)
l 1	(3/2, 2/3)
l e	(1/2, 1)

の交点をA及びBとすると、

交点 A の座標は(1/3 < x'≤2/3, y'=1) 交点 B の座標は(x'=1,2/3 < y'<1)

の範囲を必ず通過するこになる。このため、該3つの分割直線 ℓ 3, ℓ 4, ℓ 6 のみと交点を有するでから、変点を有り割される画案 Pの面積をい値を示し、換言すれば、所定の分類では、がクトル直線群を1つのなど、なり、ルル直線群にによる画案 Pの面積率は、ベクトル直線と分っ直線 ℓ 1, ℓ 2, ℓ 3, ℓ 4, ℓ 6 との交点 報 ℓ 1, ℓ 2, ℓ 3, ℓ 4, ℓ 6 とのできる。

そこで、このアンチェイリアシング処理方法では、交点情報と、更に、左右何れのエッジかを示すエッジ情報とに基づいて、ベクトル直線の集合を作成し、予め、該集合毎に近似面積率を求めて、例えば、第6図(d)に示すような、交点情報,エッジ情報,及び,近似面積率からなるLUT (Look

19

に示す斜線部分の近似面積率を情報として備えている。従って、例えば、同図(e)のベクトル直線の面積率を求める場合、該ベクトル直線と分割直線 ℓ · · ℓ · · · · · · ℓ 。 との交点を求め、次にPDLの仕様によって求められるエッジ情報を用いてエッジが左エッジか、右エッジかを判定し、これら交点情報とエッジ情報に基づいて、LUTから該当する近似面積率を得る。

③ P D L コントローラの構成及び動作

第7図は、PDLコントローラ200の構成を 示し、ホストコンピュータ100から送られて受 たPDL言語を受信する受信装置201たと、受信 装置201で受信したPDL言語の格納制御及び アンチェイリアシング処理の実行を行うCPU 202と、内部システムバス203と、内部システムバス203を介して受信装置201から転送 テムバス203を介して受信装置201から転送ア させるPDL言語を格納するRAM204とRO させるPDL言語を格納するRAM204とRO がチェイリアシングの型を施した のR、G、Bイメージデータを格納するペー Up Table)を作成する。その後、アンチエイリアシング処理を実施する際に、サブピクセル分割を行ってエッジ部画素の面積率を演算するのに換えて、交点情報とエッジ部情報に基づいて、LUTから該当する近似面積率を入力してエッジ部画素の出力調整を行うようにしたものである。

2 0

ジメモリ206と、ベージメモリ206に格納したR、G、Bイメージデータを画像処理装置400に転送する送信装置207と、システム制御部600との送受信を行う「/O装置208とから構成される。

ここで、CPU202は、受信装置201で受信したPDL言語をROM205に格納されたプログラムに従って、内部システムバス203を通して、RAM204に格納する。その後、1ページ分のPDL言語を受信し、RAM204へ格納すると、後述するフローチャートに基づいて、RAM204内の図形要案にアンチエイリアシング処理方法を施し、多値のR、G、Bイメージデークをページメモリ206のプレーンメモリ部と、特徴情報メモリ部とからなる).

ベージメモリ206内のデータは、その後、送信装置207を介して画像処理装置400へ送られる。

以下、第8図(a)、(b)を参照して、PDLコント

ローラ200の動作を説明する。

第8図(a)は、CPU202が行う処理のフローチャートを示す。PDLコントローラ200は、前述したようにホストコンピュータ100からページ単位で送られたきたPDL書語をアンチエイリアシング処理を施しながら、赤(R)、緑(G)、青(B)の3色のイメージ画像に展開する。

PD L 言語では、グラフィックスも文字も全てベクトルデータで記述されており、また、ベージ記述言語という呼び名が示す通り、画像情報の処理単位はベージ単位で扱うものである。更に、1ページは、1つ或いは複数の要素(図形要素及び文字要素)から構成されるパスを単位として、少なくとも1個以上のパスで構成される。

先ず、PDL言語を入力すると、その要素が曲線ベクトルか否が判定し、曲線ベクトルの場合はこれを直線ベクトルに近似して、直線要素(ライン)として作業エリアに登録する。これを1つのパス内の全ての図形及び文字要素について行い、

2 3

上記処理 1、処理 2、処理 3 の作業をバス単位に実行し、1 ページ分の全パスが終了するまで繰り返す。

次に、前述した処理3のスキャンラインによる 塗りつぶし処理中に実行されるアンチエイリアシ ング処理について、詳細に説明する。

ここで、例えば、第8図(a)の処理1で、第9図(a)に示すような五角形ABCDEが入力されたと

パス単位で作業エリアへ直線要素の登録を実施する (処理1)。

そして、このパス単位に登録した作業エリアの 直線要素を直線の開始 y 座標によりソーティング する (処理 2)。

次に、処理3により、y座標を1つずつ更新しなから、走査線による塗りつぶし処理を行う。例えば、第8図(b)に示すパスの塗りつぶし処理を実施する場合、処理する走査線ycの横切る辺の要素と、その走査線ycを横切ったx座標の実数値(第8図(b)に示すxixzxュx。)とをAET(Active Edge Table: 走査線上に現れるエッジ部のx座標を記録するテーブル)に登録する。

ここで、作業エリアに登録されている要素の順番は、処理1で登録した順番になっているため、必ずしも走査線ycを横切るx座標が小さい順に登録されているとは限らない。例えば、処理1において、第8図(b)の走査線ycとx。とを通過する直線要素が最初に処理された場合には、走査線yc上に現れるエッジ部のx座標としてx。がA

2 4

すると、この図形は、以下の要素を持つ。

- (イ) AB、BC、CD、DE、EAの5本の線 ベクトル (実数表現)
- (11) 図形内部の色及び輝度値

この図形は前述の動作により、第9図(b)に示すように、主走査方向に延びた7本の直線ベクトル(実数表現)に分割される。この時、本実施例では、以下に示す情報を7本の直線ベクトルの始点及び終点に付加する。即ち、

- (n) 直線ベクトルの始点及び終点を構成するベクトル要素 (上記の (4)) の始点座標値 (実数表現)
- (こ) 直線ベクトルの始点及び終点を構成するベ クトル要素の傾き情報
- (*) 直線ベクトルの始点及び終点の特徴情報 (右エッジ、左エッジ、図形の頂点、1 ドット以下の線、直線の交差部等)

である。

アンチェイリアシング処理を実行する本発明に よる図形出力装置の P D L コントローラの動作を 第8図(c)のフローチャートを用いて説明する。

サブピクセル塗り潰し処理(S401)は、上記(n)及び(二)の情報に基づき、サブピクセル毎の塗り潰し処理を実行する。1 画素を3×3に分割したときの走査線ymにおける処理結果を第9図(b)に示す。

ステップS401のサブピクセル塗り潰し処理は、 その辺を横切る全てのベクトルに対して同様な処理を繰り返す(S402)。

輝度決定処理 (S403) は、その走査線の最初の 画素から順番に、上記したアンチェイリアシング 手法のフィルターをかけ、各画素の近似面積率 k≤1を計算する。

ここで、アンチェイリアシング処理として、例えば、均一平均化法のフィルター (第9図(d))を第9図(c)に示す各画素に掛けたときの結果を第9図(e)に示す。

因に、アンチエイリアシング処理を実行せずに 1ライン毎の塗り潰し処理を実行すると、 X n、 X n + 1 の画素の近似面積率が共に1となり、そ

2 7

ターの構成(多値カラー・レーザープリンターの 現像部の構成及び動作)の項参照)により、重ね 書き処理(S404)で求められた図形の各色毎の輝 度値kr(赤)、kg(緑)、kb(青)を以下 の手順で計算しなおす。

手順1:krl=m×kr/最高輝度値

kgl=m×kg/最高輝度値

k b l = m×k b/最高輝度値

手順2:krl、kgl、kblのIDR,値

に近い段数iを求める。

率 h k ji を用いて、

手順3:jとiにより参照される補正近似面積

 $k r 2 = (1 + h k_{ii}) \times k r$

 $k g 2 = (1 + h k_{ii}) \times k g$

 $k b 2 = (1 + h k_{ii}) \times k b$

のトナー残量を考慮した輝度補正処理を実行する。 フレームメモリ描画処理 (S405) は、上記 k r 、 k g 、 k b の輝度値をページメモリ 2 0 6 の各プ レーンメモリ部に、また、各画素の特徴情報をペ ージメモリ 2 0 6 の特徴情報格納メモリ部に格納 の結果エイリアス(ギザギザ)が発生する。

次に、重ね書き処理(\$404)では、上記の新たな近似面積率 k により、図形の各色毎の輝度値kr(赤)、kg(緑)、kb(青)を計算する。その計算式を以下に示す。

k r = (上記(ロ) で与えられる図形の赤の輝度値) × k + (以前に塗られた赤の輝度値)× (1-k)

kg=(上記(a) で与えられる図形の緑の輝度値) ×k+(以前に塗られた緑の輝度値)× (1-k)

k b = (上記(ロ) で与えられる図形の背の輝度値) × k + (以前に塗られた背の輝度値) × (1-k)

尚、以前に塗られた赤、緑、青の輝度値は、ベージメモリ206のプレーンメモリ部のデータを 参照にする。

上記重ね書き処理 (S404) の後、実行されるトナー残量補正処理 (S407) は、補正近似面積率 hk』: (後述する⑤多値カラー・レーザープリン

28

する。

CPU202は、以上の処理を走査線(y座標)の最後の画素まで繰り返す(S406)。また、上記(二)の直線ベクトルの始点及び終点を構成するベクトル要素の傾き情報により、(ハ)の直線ベクトルの始点及び終点を構成するベクトル要素の始点座標値の内容も更新していく。

ここで、第9図(a)に示す赤(最高輝度:255)の図形を背景が白(最高輝度:255)の上に描画したとすると、第9図(a)の図形の近似面積率 k は第10図に示すようになるのでページメモリ206内のプレーンメモリ部には第11図(a)、(b)、(c)に示す R、G、Bイメージデータが格納される。

CPU202は、上記の処理を走査線(y座標)の最後の画案まで繰り返し、同時に上記の(に)の情報により、上記(n)の内容を更新する。このようにしてアンチェイリアシング処理によって求めた第9図(a)の図形の近似面積率kは第10図に示すような値となる。

ここで、第9図(a)の図形が、例えば、背景色が

白(最高輝度:255)の上に図形色が赤(最高輝度:255)で描画されているとすると、近似面積率k(第10図参照)より、図形の各色毎の輝度値K,(赤),K。(緑),K。(骨)が以下の式に基づいて求められる。

 $K_r = K_{R1} \times k + K_{R2} \times (1 - k)$

 $K_e = K_{ei} \times k + K_{ez} \times (1 - k)$

 $K_b = K_{B1} \times k + K_{B2} \times (1 - k)$

但し、Kai、Kai、Kaiはそれぞれ上配(ロ) で与えられる図形の色(それぞれ赤、緑、青)の輝度値を示し、Kaz、Kaz、Kazは以前に塗られた各色の輝度値を示す。尚、Kaz、Kaz、Kazはベージメモリ206のR、G、Bに対応する各プレーンメモリ部のデータを参照する。

このようにして求められた輝度値 K 、 , K 。 , K 。 の輝度値は、第11図(a)、(b)、(c)に示すように、ページメモリ206の該当するプレーンメモリ部に R 、 G 、 B イメージデータとして格納される。ここで、比較のためにアンチエイリアシング処理を施していない場合の R 、 G 、 B イメージデ

3 1

ィックスモードと呼ぶ。

画像処理装置400は、CCD7ァ、7g、及 び、7 bの出力信号を8ビットにA/D変換した 色階調データを入力し、該色階調データの光学的 な照度むらや、CCD7ェ、7g、7bの内部端 子素子の感度ばらつき等に対する補正を実行する シェーディング補正回路401と、シェーディン グ補正回路 4 0 1 の出力する色階調データ、或い は、PDLコントローラ200の出力する色階調 データ (R、G、Bイメージデータ) の一方を前 述したモードに従って選択的に出力するマルチプ レクサ402と、マルチプレクサ402の出力す る8ビットデータ(色階調データ)を入力し、感 光体の特性に合わせて階調性を変更して6ピット データとして出力する 7 補正回路 4 0 3 と、 7 補 正回路 4 0 3 から出力される (R) 、緑 (G)、 青(B)の階調を示す6ビットの階調データをそ れぞれの補色であるシアン (C)、マゼンタ (M)、 イエロー (Y) の階調データ (6ビット) に変換 する補色生成回路405と、補色生成回路405

ータを第12図(a)、(b)、(c)に示す。

以上の動作により、プリンターのプロセスを考慮したアンチエイリアシング処理の輝度変調処理が実現でき、常に安定した美しい出力画像が得られる。

④画像処理装置の構成

第13図を参照して画像処理装置400の構成を説明する。

3 2

から出力されるY、M、Cの各階調データに所定のマスキング処理を行うマスキング処理を行うマスキング処理を行うマスキング処理を行うマスキング処理をといると、スキング処理を受理及び黒発生処理・黒発生回路407と、UCR処理・黒発生回路407と、UCR処理・黒発生回路407と、BK1に対し、多値カラー・レーザープリンター500内部のレーザー駆動処理装置400の各回路の同期をとるための同期制御回路409とから構成される。

尚、詳細は省略するが、 r 補正回路 4 0 3 はコンソール 7 0 0 の操作ボタンより任意に階調性を変更できる構成である。

また、階調処理回路 4 0 8 で使用するアルゴリズムとしては、多値ディザ法、多値誤差拡散法等を適用することができ、例えば、多値ディザ法のディザマトリクスを 3 × 3 とすると、多値カラ・

レーザープリンター 5 0 0 の階調数は 3 × 3 の面 穣階調と、 3 ビット(即ち、 8 段階)の多値レベ ルの積となり、

となる。

次に、マスキング処理回路406及びUCR処理・黒発生回路407の処理について説明する。

マスキング処理回路406のマスキング処理の 演算式としては一般に、

$$\begin{pmatrix} Y_0 \\ M_0 \\ C_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Y_i \\ M_i \\ C_i \end{pmatrix}$$

Y_i, M_i, C_i : マスキング処理前データ Y_o, M_o, C_o : マスキング処理後データ

また、UCR処理・黒発生回路407のUCR 処理の演算式も一般に、

3 5

等: UCR処理・黒発生回路407の演算結果となる値)を求め、予め所定のメモリに記憶している。従って、本実施例では、マスキング処理回路406とUCR処理・黒発生回路407は1組のROMで構成されており、マスキング処理回路406の入力Y、M、Cで特定されるアドレスのデータがUCR処理・黒発生回路407の出力として与えられる。

尚、一般的に言って、マスキング処理回路406は記録像形成用トナーの分光反射波長の特性に合わせてY、M、C信号を補正するものであり、UCR処理・黒発生回路407は各色トナーの重ね合わせにおける色バランス用の補正を行うものである。UCR処理・黒発生回路407を通ると、入力されるY、M、Cの3色のデータの方成により黒成分のデータBKが生成され、出力のY、M、Cの各色成分のデータは黒成分データBKを差し引いた値に補正される。

以上の構成において、 r 補正回路 4 0 3 が 第14図に示す r 補正用変換グラフに基づいて処 で表される。

従って、この実施例ではこれらの式から両方の 係数の積を用いて、新しい係数を求めている。

$$= \begin{pmatrix} a_{11}, & a_{12}, & a_{13} \\ a_{21}, & a_{22}, & a_{23} \\ a_{31}, & a_{32}, & a_{33} \\ a_{41}, & a_{42}, & a_{43} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11}, a_{12}, a_{13} \\ a_{21}, a_{22}, a_{23} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Y_i \\ G_i \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a_{11}, & a_{12}, & a_{13} \\ a_{21}, & a_{22}, & a_{23} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Y_i \\ Y_i \\ Y_i \end{pmatrix}$$

本実施例では、このマスキング処理とUCR処理を同時に行う新しい係数(a.i.*等)を予め計算して求め、更に、該新しい係数を用いて、マスキング処理回路406の予定された人力値Y... M.. C. (各6ビット)に対応する出力値(Y...

3 6

理を実行し、補色生成回路 4 0 5 が第 1 5 図(a)、(b)、(c)に示す補色生成用変換グラフに基づいて処理を実行し、その後、マスキング処理回路 4 0 6 及び U C R 処理・異発生回路 4 0 7 が次式

$$\begin{bmatrix} Y_{0}' \\ M_{0}' \\ C_{0}' \\ BK_{0}' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Y_{1} \\ M_{1} \\ C_{1} \end{bmatrix}$$

に基づいて処理を実行したとすると、第11図(a)、(b)、(c)に示したR、G、Bイメージデータは、 r 補正回路403、補色生成回路405、マスキング処理回路406、及び、UCR処理・黒発生回路407を経て、第16図(a)、(b)、(c)、(d)のように変換される。

更に、階調処理回路 4 0 8 が第 1 7 図に示すベイヤー型の 3 × 3 の多値ディザマトリクスを用いたとすると、第 1 6 図(a)、(b)、(c)、(d)の Y、 M、 C、 B K のデータはそれぞれ第 1 8 図(a)、(b)、(c)、(d)に示すデータに変換される。

尚、比較のために、アンチェイリアシング処理

を行っていないデータ(第12図(a)、(b)、(c)のデータ)を画像処理装置400によって処理すると、第19図(a)、(b)、(c)、(d)に示すように変換される。 ⑤ 多値カラー・レーザープリンターの構成、多値 カラー・レーザープリンターの現像部の構成及 び動作

先ず、第20図に示す制御プロック図を参照して、多値カラー・レーザープリンター500の概略構成を説明する。

窓光体現像処理部501は後述する窓光体ドラムの表面を一様に帯電し、荷電面をレーザービームで露光して潜像を形成し、その潜像をトナーで現像して記録紙に転写するものであり、詳細は多球するがBKデータの現像・転写を行うブラック現像・転写部501kと、Cデータの現像・転写を行うマゼンタ現像・転写部501mと、Yデータの現像・転写を行うイエロー現像・転写部501yとを備えている。

レーザー駆動処理部502は、前述した画像処

3 9

CU(第21図(a)参照)、マゼンタ現像・転写部 501m、レーザーダイオード 504m、ドライバ 505m、及び、バッファメモリ 503mの組合せをマゼンタ記録ユニットMU(第21図の参照)、イエロー現像・転写部 501 y、レーザーダイオード 504 y、ドライバ 505 y、レーザーグイオード 504 y、ドライバ 505 y、レーザーバッファメモリ 503 yの組合せをイエローでは、図示の如に配録とで呼ばる。 はない と呼ばる の 各記録 スニットは、図示の如に記録 と呼ばる は と呼ばる がらブラック 記録 ユニット BKU、シアンに録 ロー記録ユニット YUの順に配設されている。

このような各記録ユニットの配列によって、最初に露光開始となるのはブラック露光用のレーザーダイオード504bkであり、イエロー露光用のレーザーダイオード504yが最後に露光を開始することになる。従って、各レーザーダイオード間で露光開始順に時間差があり、該時間差の間記録データ(画像処理装置400の出力)を保持

理装置400から出力されるY、M、C、BKの3ピットデータ(ここでは、画像濃度データとなる)を入力して、レーザーピームを出力するものであり、Y、M、Cの3ピットデータを入力するバッファメモリ503y、503m、503cと、Y、M、C、BKのそれぞれ対応したレーザーピームを出力するレーザーダイオード504y、504m、504c、504bkをそれぞれ駆動するドライバ505y、505m、505c、505bkとから構成される。

尚、感光体現像処理部501のブラック現像・転写部501bkと、レーザー駆動処理部502 のレーザーダイオード504bk、及び、ドライバ505bkとの組合せをブラック記録ユニット BKU(第21図(a)参照)と呼ぶ。同様に、シアン現像・転写部501c、レーザーダイオード 504c、ドライバ505c、及び、バッファメモリ503cの組合せをシアン記録ユニット

4 0

するため、レーザー駆動処理部 5 0 2 には前述した 3 組の バッファメモリ 5 0 3 y 、 5 0 3 m 、 5 0 3 c が備えられている。

次に、第21図(a)を参照して多値カラー・レー

紙コロ511とから構成される。ここで、各記録

ユニットYU、MU、CU、BKUは、感光体ド

5 Д 5 1 2 у 、 5 1 2 m 、 5 1 2 c 、 5 1 2 b k と、それぞれ感光体ドラム512g、512m、 5 1 2 c 、 5 1 2 b k を一様に帯電する帯電器 513y, 513m, 513c, 513bk&, 感光体ドラム512y、512m、512c、 5 1 2 b k にレーザービームを進くためのポ リゴンミラー 5 1 4 y 、 5 1 4 m 、 5 1 4 c 、 5 1 4 b k 及びモータ 5 1 5 y 、 5 1 5 m 、 5 1 5 c 、 5 1 5 b k と、感光体ドラム 5 1 2 y 、 5 1 2 m、 5 1 2 c、 5 1 2 b k 上に形成された 静電潜像をそれぞれ該当する色のトナーを用いて 現像するトナー現像装置516y、516m、 516c、516bkと、現像したトナー像を記 録紙に転写する転写帯電器517y、517m、 517c、517bkと、転写後に感光体ドラム 5 1 2 y、 5 1 2 m、 5 1 2 c、 5 1 2 b k 上に 残留するトナーを除去するクリーニング装置 518y, 518m, 518c, 518bk とから構成される。尚、519y、519m、 519c、519bkは、それぞれ感光体ドラム

5 1 2 y、 5 1 2 m、 5 1 2 c、 5 1 2 b k 上に 設けられた所定のパターンを読み取るための C C D ラインセンサーを示し、詳細は省略するが、これによって多値カラー・レーザープリンター 5 0 0 のプロセス状態の検知を行う。

4 3

てある。レーザーダイオード504yは記録デー タ(画像処理装置400からの3ビットデータ) に基づいて発光付勢されるので、記録データに対 応した多値露光が、感光体ドラム514yの表面 に対して行われる。感光体ドラム514 yの表面 は、前述したように予め帯電器513ッで一様に 荷電されており、上記露光により原稿画像対応の **静電潜像が形成される。該静電潜像はイエロー現** 像装置516yで現像され、イエローのトナー像 となる。このトナー像は、第21図(a)に示したよ うに、カセット507a (或いは、507b)か ら給紙コロ508a (或いは、508b)で繰り 出され、レジストローラ509によってブラック 記録ユニットBKUのトナー像形成と同期をとっ て、搬送ベルト506によって搬送されてきた記 録紙に転写される。

他の記録ユニットBKU、CU、MUも同様な 構成で同様な動作を実行するが、プラック記録ユニットBKUはプラックトナー現像装置 516bkを備え、プラックのトナー像の形成及 び転写を行い、シアン記録ユニットC U はシアントナー現像装置 5 1 6 c を備え、シアンのトナー像の形成及び転写を行い、マゼンタ記録ユニットM U はマゼンタトナー現像装置 5 1 6 m を備え、マゼンタのトナー像の形成及び転写を行う。

4 4

次に、トナーのホッパー内残量検知手段として は、以下の2つがある。

- 1. ホッパー内のアジテータの回転トルクを電気 信号に変換して検知する方法
- 2. 超音波振動素子のON/OFF信号をモニタ する方法(この方法にあっては、超音波振動 素子のON時間或いはON/OFFの回数等 を検知してフィードバック処理ができる)

ここで、例えば、2.の超音波振動素子590y、590m、590c、590bk(第21図(a)参照)を利用した場合、超音波振動素子のOFF時間とトナー残量の関係は、一般的に第21図(b)に示すようになる。即ち、トナーエンド時にOFF時間が0になる。

この関係は、プリンター(電子写真プロセス)

固有のものであり、トナーが満杯のときの超音波 振動素子のOFF時間を 0 から n 段階に均等分割 した o ſ f 時間T off』(但し、 0 ≤ j ≤ n の整 数)に対応する r 特性をプリンターの階調値分 (m段階)に均等分割したときの濃度値 i D。(但 し、0 ≤ j ≤ m の整数)として実験等により予め 求めておく。

h k x x = (I D R x - I D x) / I D x により計算しておき、上記 P D L コントローラ 2 0 0 内の C P U 2 0 2 が参照できるように格納しておく (ステップ \$2201)。

4 7

トの画像濃度データ(ここでは、 Y データ)をアナログ信号に変換する D / A コンパータ 5 5 1 と、画像濃度値に基づくアナログ信号を D / A コンパータ 5 5 1 から入力して、レーザーダイオード 5 0 4 y を駆動する電流(L D 駆動電流) I d をレーザーダイオード o n / o f f 回路 5 5 0 に供給する定電流回路 5 5 2 とから構成される。

以上の構成において、レーザーダイオード on / of f 回路 5 5 0 により、レーザーダイオード 5 0 4 y は発光し、レーザー光が感光体ドラム 5 1 2 y へ出射される。

ここで、LDドライブクロックは"1"で o n "0"で o 「「と定義づけられ、第22図(d)に示すように、レーザーダイオード o n / o f 「回路 5 5 0 はこれに従ってレーザーダイオード 5 0 4 yを o n / o 「「する。また、LD駆動電流」 d とレーザービームパワーは比例関係にあるので、 画像濃度データ値に基づくLD駆動電流 I d を生成することで、 画像濃度データ値に対応したレーザービームパワー出力が得られることに

⑥ドライバの多値駆動

ドライバ 5 0 5 y、 5 0 5 m、 5 0 5 c、 5 0 5 b k は、画像処理装置 4 0 0 から送られてくる Y、 M、 C、 B K の 3 ピットデークに基づいて、 該当する レーザーダイオード 5 0 4 y、 5 0 4 m、 5 0 4 c、 5 0 4 b k を多値駆動するための制御を行うものであり、その駆動方法としては、パワー変調、パルス巾変調等が一般的に用いられている。

以下、本実施例で適用するパワー変調による多値駆動を詳細に説明する。尚、ドライバ505 y、505 m、505 c、505 b k、及び、レーザーダイオード504 y、504 m、504 c、504 b k はそれぞれ同一の構成であるため、ここでは、ドライバ505 y及びレーザーダイオード504 yを例として説明する。

ドライバ505yは、第22図にに示すように、 所定のLDドライブクロックに基づいて、レーザ ーダイオード504yをon/o「「するレーザ ーダイオードon/o「「回路550と、3ビッ

4 8

なる。例えば、第22図(d)に示すように、画像濃度データ値が"4"(同図のデータN-1)の場合には、定電流回路552によって相当するLD駆動電流Idが供給され、レーザーグイオード504yのレーザービームパワーはレベルをまた、画像濃度データ値が"7"(同図のデータN)の場合には、定電流回路552によって相当するLD駆動電流Idが供給され、レーザーダイオード504yのレーザービームパワーはレベル7となる。

次に、第22図(e)を参照して、レーザーダイオードの n / o f f 回路 5 5 0、 D / A コンパータ 5 5 1、及び、定電流回路 5 5 2 の具体的な回路 構成を説明する。レーザーダイオードの n / o f f 回路 5 5 0は、TTLインパータ 5 5 3、5 5 4 と、の n / o f f のトグル動作をする差動型スイッチング回路 5 5 6 6 と、 V G 1 > V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に W G 1 < V G 2 の時、差動型スイッチング回路 5 5 6 がの f f に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 < V G 2 の に M G 1 <

5 5 5 が o 「「、 差動型スイッチング回路 5 5 6 が o n となる条件を満足する V C 2 を生成する A V C 2 を生成される。 従って、 L D ドライブクロックが "1"の時にに条件 (V C 1 > V C 2) を満足し、 差動型スイッチング回路 5 5 6 が o n して、、 逆に L D ドライブクロックが "0"の時には、 インバータ 5 5 4 の B をしっかないため、前記条件 (V C 1 < V C 2) を 高いので、 差動型スイッチング回路 5 5 6 が o n して、 を動型スイッチング回路 5 5 6 が o n して、 アーダイオード 5 0 4 y を o f 「する。

D/Aコンバータ551は、入力した画像濃度データをLDドライブクロックが"1"の間ラッチするラッチ557と、最大出力値 Vrerを与える Vrer発生器558と、画像濃度データ及び最大出力値 Vrerに基づいてアナログデータ V dを出力する3ビットD/Aコンバータ559とから

5 1

づいて、 Vrer × 0/7~ 7/7の 8 段階の値をとり、 I d は、この V d の値に基づいて、 I 。 ~ I , の 8 段階のレベルを示す。 レーザーグイオード 5 0 4 y はこの I d の 8 段階レベル (I 。 = レベル 0、 I , = レベル 1 ・・・、 I , = レベル 7) に 従って、感光体ドラム 5 1 2 y 上に、第 2 3 図に 示すような潜像を形成する。

また、本実施例では、パワー変調による多値駆動を適用したが、パルス巾変調による多値駆動を用いても同様の効果が得られるのは勿論である。ここで、参考のためにパルス巾変調のレベルによる潜像形態の変化を第24図に示す。

〔発明の効果〕

以上説明したように、本発明による図形処理装置によれば、出力画像のエッジ部のギザギザ(エイリアス)を滑らかに表現するアンチェイリアシング処理手段により、アンチェイリアシング処理された画像データを一連の電子写真プロセスを用いて出力する画像出力手段とを備えた図形出力装置において、

構成される。尚、ここでVdと画像濃度データ及び最大出力値Vェ・・との関係は次式によって表される。

V d = V_{ror} × 画像濃度データ (入力値)

定電流回路 5 5 2 は、前述したようにレーザーダイオード 0 n / o f f 回路 5 5 0 にレーザーダイオード 5 0 4 y の電流を供給するものであり、トランジスター 5 6 0 と、抵抗 R 4、R 5 とから時成される。 D / A コンバータ 5 5 1 からの出力 V d はトランジスター 5 6 0 のベースに加えられ、抵抗 R 4、に流れる電圧を決定する。 換言すれば、抵抗 R 4、に流れる電流はトランジスター 5 6 0 のコレクタ電流にほぼ等しいため、 V d によってレーザーダイオード 5 0 4 y に流れる電流 1 d が制御される。

第22図(f)は、前述したラッチ557の出力、 VG1、Vd、及び、Idの関係を示すタイミン グチャートである。ここでVdは画像濃度データ (3ビットデータ:0~7の8階調データ)に基

5 2

前記電子写真プロセスにおける現像処理にて使用する現像剤の残留レベルを検知する検知手段と、 該検知手段により検知された残留レベルに応じて 前記アンチェイリアシング処理の輝度値或いは濃 度変調処理結果を補正する補正手段とを設けたた め、トナー残量と粒径変化に伴う現像特性の変化 を考慮したアンチェイリアシング輝度変調処理を、 安価で、且つ、簡単な構成で実現することができ

4. 図面の簡単な説明

第1図は本実施例の画像形成システムの構成を示す説明図、第2図(a)、(b)は均一平均化法によるアンチエイリアシング処理を示す説明図、第3図(a)、(b)は重み付け平均化法によるアンチエイリアシング処理を示す説明図、第4図(a)、(b)、(c)、(d)は重み付け平均化法に使用するフィルター例を示す説明図、第5図は3×3ピクセル参照の量み込み積分法を示す説明図、第6図(a)、(b)、(c)、(d)、(c)、(f)は、エッジ部画素の近似面積率を得るアンチエイリアシング処理を示す説明図、第7図はP

D L コントローラの構成を示す説明図、第8図(a) はPDLコントローラの動作を示すフローチャー ト、第8図的はパスの塗りつぶし処理を示す説明 図、第8図(c)は本発明によるアンチェイリアシン グ処理を示すフローチャート、第9図(a)、(b)は図 形の直線ベクトル分割を示す説明図、第9図(c)は、 3×3の画案例を示す説明図、第9図(d)は均一平 均化法のフィルター例を示す説明図、第9図(e)は 第9図d)に示したフィルターを第9図c)に示す各 画素に掛けたときの結果を示す説明図、第10図 はアンチェイリアシング処理を実施後の近似面積 率を示す説明図、第11図(a)、(b)、(c)はページメ モリのプレーンメモリ部に格納されるR、C、B イメージデータを示す説明図、第12図(a)、(b)、 (c)はアンチエイリアシング処理を施していない場 合のページメモリのプレーンメモリ部に格納され るR、G、Bイメージデータを示す説明図、 第13図は画像処理装置の構成を示す説明図、第 14図はて補正回路の γ補正用変換グラフを示す 説明図、第15図(a)、(b)、(c)は補色生成回路で使

用する補色生成用変換グラフを示す説明図、 第16図(a)、(b)、(c)、(d)は第11図(a)、(b)、(c)に 示したR、G、BィメージデータがUCR処理・ 黒発生回路から出力された状態を示す説明図、第 17図はベイヤー型の3×3の多値ディザマトリ クスを示す説明図、第18図(a)、(b)、(c)、(d)は第 16図(a)、(b)、(c)、(d)のY、M、C、BKのデー 夕を階調処理回路によって変換した状態を示す説 明図、第19図(a)、(b)、(c)、(d)は第12図(a)、(b)、 (c)のデータを画像処理装置によって処理した状態 を示す説明図、第20図は多値カラー・レーザー プリンターを示す制御プロック図、第21図(a)は 多値カラー・レーザープリンターの構成を示す説 明図、第21図(b)は超音波素子のOFF時間とト ナー残量の関係を示すグラフ。第22図(a)、(b)は イエロー記録ユニットの露光系の構成を示す説明 図、第22図(c)はパワー変調による多値駆動を示 す説明図、第22図(d)、(f)はレーザーダイオード の動作を説明するタイミングチャート、第22図 (e)はレーザーダイオードon/off回路等の構

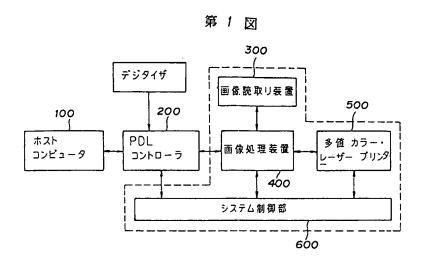
5 5

成を示す回路図、第22図図はプリンターの動作を示すフローチャート、第23図はパワー変調のレベルによる潜像の状態を示す説明図、第24図はパルス幅変調のレベルによる潜像の状態を示す説明図、第25図は一成分磁性トナーを用いたときの感光体の表面電位に対する画像濃度を表したグラフ、第26図は一成分非磁性トナーを用いたときの感光体の表面電位に対する画像濃度を表したグラフである。

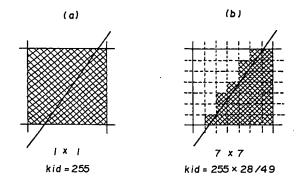
符号の説明

- 100…ホストコンピュータ
- 200 ·····PDLコントローラ ·
- 2 0 1 ·····受信装置 2 0 2 ····· C P U
- 203…内部システムバス
- 2 0 4 ····· R A M 2 0 5 ····· R O M
- 206……ページメモリ 207……送信装置
- 208…1/0装置 300……画像読取り装置
- 4.00……画像処理装置
- 500…多値カラー・レーザープリンター

5 6



第 2 図



第3図 (a) (b) cone filter

2.4.5.6.5.4.2
4.5.8.9.8.6.4
5.8.11.12.11.8.5
6.9.12.16.12.9.6
5.8.11.12.11.8.5
4.6.8.9.8.6.4
2.4.5.6.5.4.2

7 x 7 kid=255×199/336

第 4 図

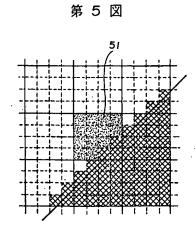
						邦	4	L
(a) cyl	indri	cal	filte	•			
1	1	1	1	1	1			
1	1	١	١	1	1			
1	1	1	1	1	1			
ı	1	i	1	1	1			
1	1	1	1	1	1			
1	1	1	1	1	1			
(c)	gou	ssior	fili	ter				
2	3	4	4	3	2			
3	5	6	6	5	3	}		

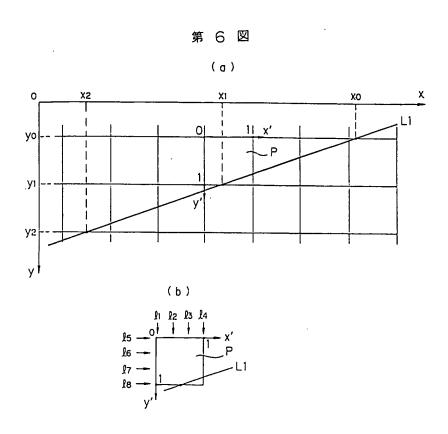
4	6	9	9	6	4					
3	5	6	6	4	3					
1	3	4	4	3	_					
(d) hamming filter										
1	3	4	4	3	ì					
3	5	6	6	5	3					
4	6	9	9	6	4					
4	- 6	9	9	6	4					

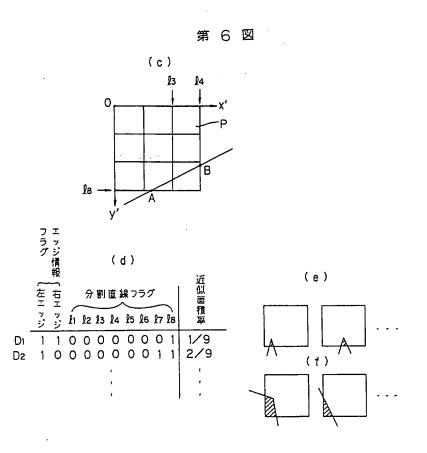
(b) cone filter

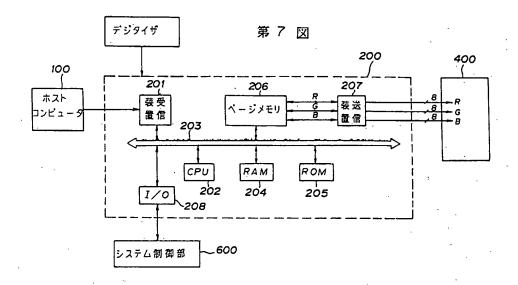
6 9 9 6

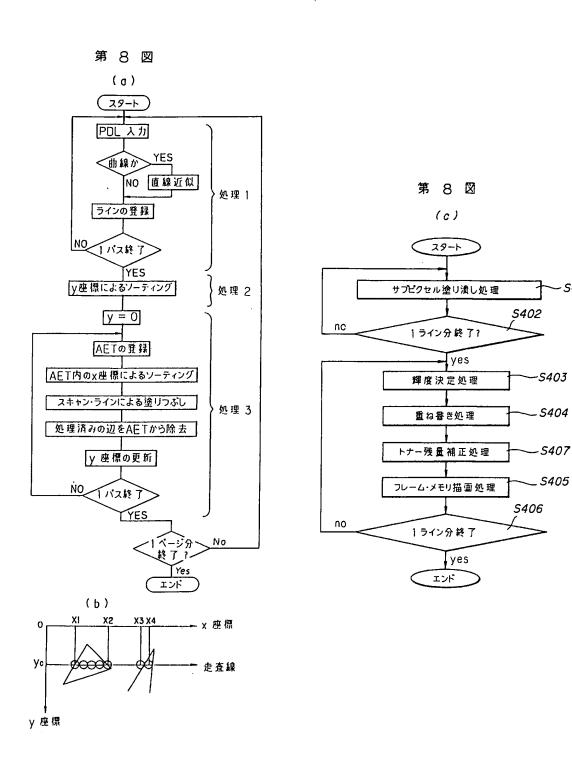


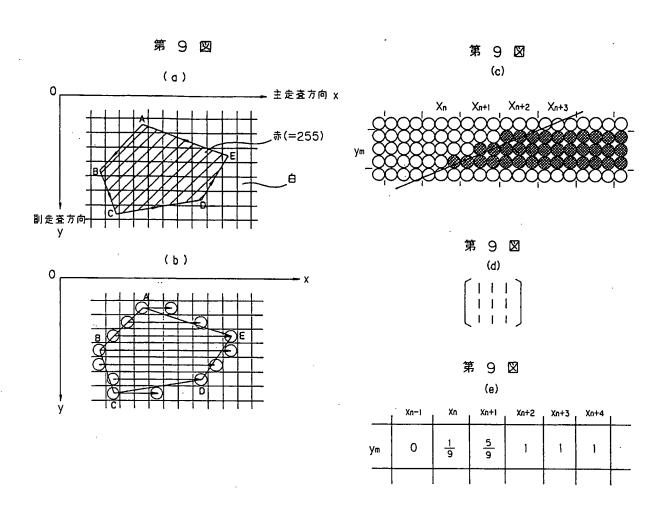












第10図 近似面積率 k

 	ļ	<u> </u>		L			Щ	1	<u>L.</u>	1
0	0	0	6/9	3/9	1∕9	o	0	0	ø	0
0	.0	6/9	1.	1	1	5/9	2/9	0	0	0
a	6/9	1	1	1	1	1	1	1	2/9	0
4/9	1	1	1	1	1	1	1	8/9	1/9	0
3/9	1	1	1	1	1	1	i	3/9	0	0
0	8/9	1	1	1	8/9	7/9	5/9	0	0	0
0	3/9	5/9	4/9	3/9	0	0	0	0	0	0

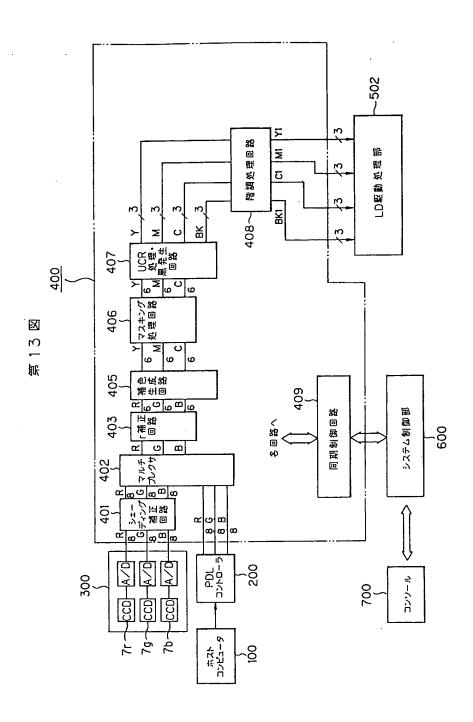
第 1 1 図

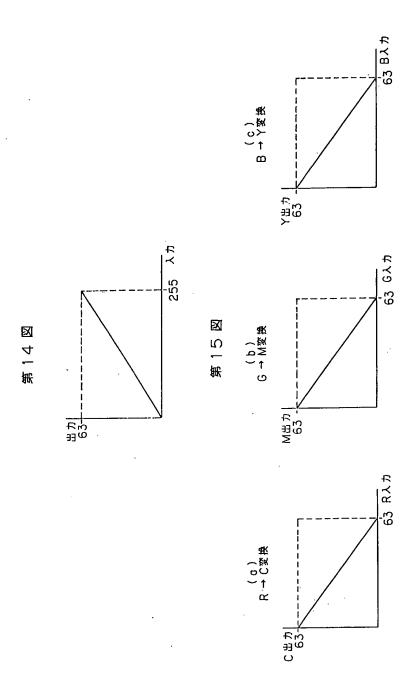
	255 2	55 255	255	255	255	 255	255	 255	255	255	-
	_ _	 55 255	255	255	255	 255	255	255	255	255	Ī
		55 255			-			_		_	ľ
(g) R・ブレーンメモリ部	-1	55 255									
	255 2	55 255	255	255	255	255	255	255	255	255	
	255 2	55 255	255	255	255	255	255	255	255	255	
	255 2	55 255	255	255	255	255	255	255	255	255	
	7			İ			i	l			l
	_ _	l	I	<u> </u>	I	 		ļ	ļ	<u> </u>	ŀ
	255 2	55 255	85	170	226	255	255	255	255	255	
	255 2	55 85	0	0	0	113	198	255	255	255	
(b)	255 8	35 0	0	0	0	0	0	0	198	255	
G・プレーンメモリ部	141	0 0	0	0	0	0	0	28	226	255	
-	170	0 0	0	0	0	0	0	170	255	255	
	255 2	28 0	0	0	28	56	113	255	255	255	1
	255 1	70 113	141	170	255	255	255	255	255	255	1
	1 1	1.	1	ı	ı	1	i	1	i	•	'
									1 1	l. 1	1
	255 25	_ 55 255	85	170	 226	<u></u>	 255	255	.255	255	
		55 85	0	0	0	113	198		255		ľ
	- -	5 0	0	0	0	0	0	0	198	 255	1
(c) B・ブレーンメモリ部	- -	0 0	0	0	0	0	0	28		255	1
	- -	0 0	0	0	0	0	0	170	255	255	ļ
	- -	8 0	0	0	28	 56	113	255	255	255	ľ
	- -	70 113	141	170		—- 255	255	255	255	255	1
	- - -			-							1

第12 図

B·プレージメモリ部

 255 255 255 255 255





第16図

(0) BK = -9

										_			
_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

(b)Cデータ

00000000000000

00000000000000

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

(С)	М	データ

1]							٠.	1 1	1	,	. 1	1	
0	0	0	42	21	7	0	0	0	0	0	0	0	
0	0	42	63	63	63	35	14	0	0	0	0	0	
0	42	63	63	63	63	63	63	63	14	0	0	0	
28	63	63	63	63	63	63	63	56	7	0	0	0	
21	63	63	63	63	63	63	63	21	0	0	0	0	
0	52	63	63	63	56	49	35	0	0	0	0	0	
0	21	35	28	21	0	0	0	0	0	0	0	0	
$\overline{}$	1	Γ	i	1	Ι-						_		П

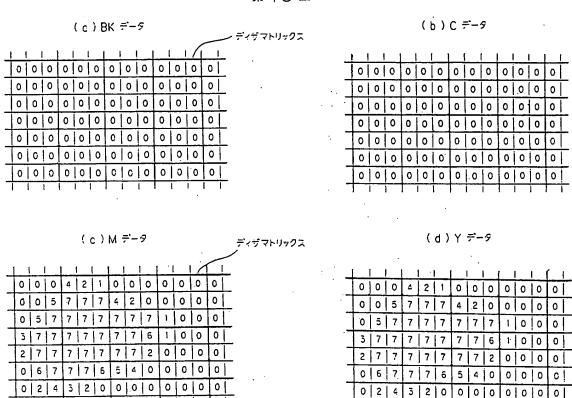
(d)Y =-9

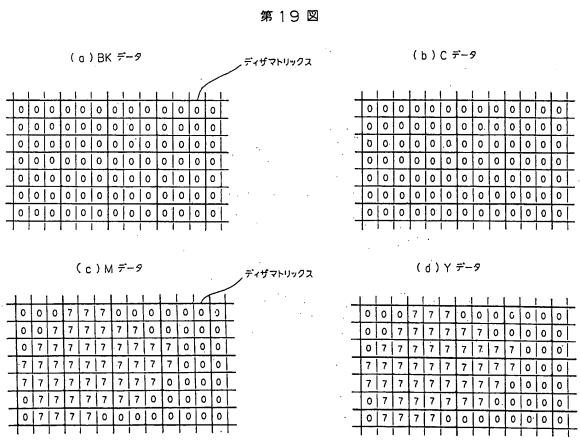
	!	ı	1	ı	l			ı		l	;	;	ı	•
	0	0	0	42	21	7	0	0	0	0	0	0	0	İ
	0	0	42	63	63	63	35	14	0	0	0	0	0	
				_	_		63		I	14	0	0	0	
	28	63	63	63	63	63	63	63	56	7	0	0	0	I
	21	63	63	63	63	63	63	63	21	0	0	0	0	
	0	52	63	63	63	56	49	35	0	0	0	0	0	
	0	21	35	28	21	0	0	0	0	0	0	0	0	I
Į				1										

第 1 7 図 3×3 ベイヤー型 多値ディザマトリックス

۲.	ドットレベル			ドッ	トレ^ 2	いし		ドッ	トレ ^ヘ ろ	い	ドットレベル 4				
7	6	5		16	15	14		25	24	23	34	33	32		
8	1	4		17	10	13		26	19	22	35	28	31		
9	2	3	·	18	ī1	12		27	20	21	36	29	30		
*	ドットレベル 5				ドットレベル 6				トレ^ 7	ル					
43	42	41		52	51	50		61	60	59					
44	37	40		53	46	49		62	55	58					
45	38	39		54	47	48		63	56	57					

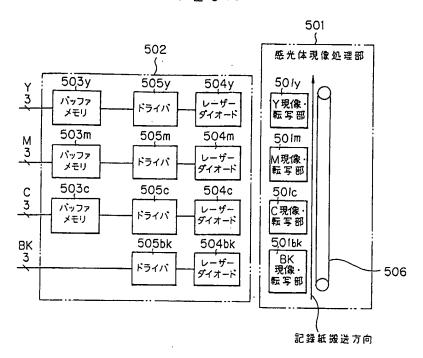
第18 図





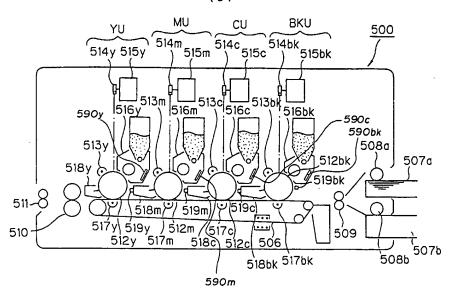
第20図

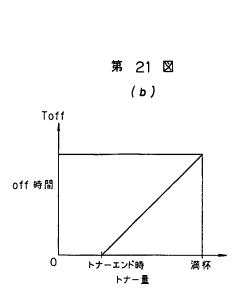
4 .

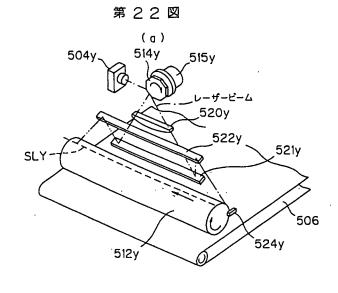


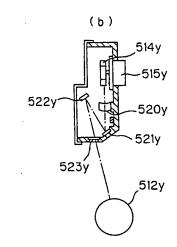
第21図

(a)

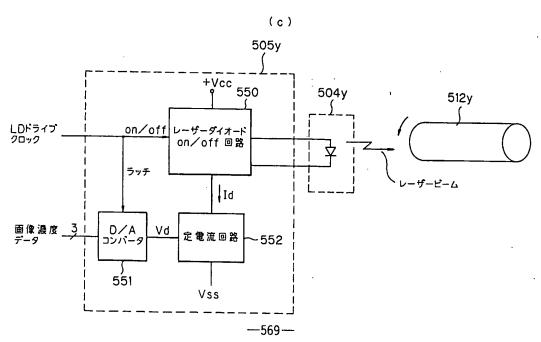




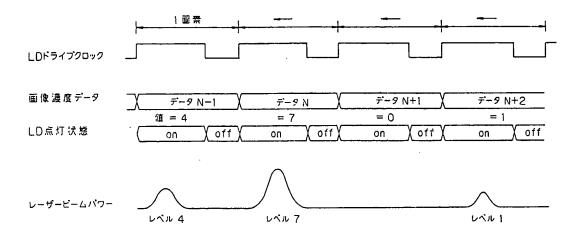




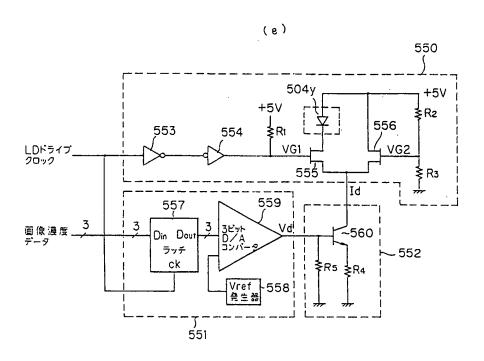
第22図



第22図 (d)



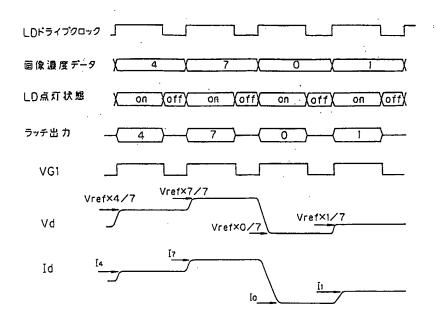
第22図



第22図

. . .

(f)

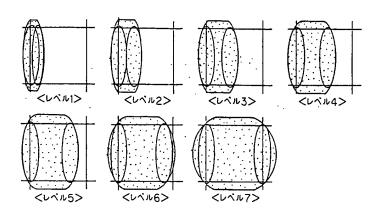


第 22 🛛 パワー変 調のレベルによる潜像 (g) スタート 実験等により、hkjiを計算し、 PDLコントローラに格納しておく。 ·S2201 プリンタが定期的に Toffjの段数 jを調べ、 PDLコントローラに転送する。 -52202 エンド

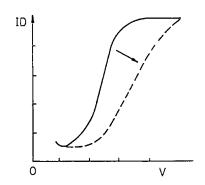
第23四

<レベル5>

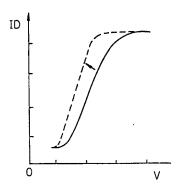
第24図



第 25 🛛



第 26 図



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

□ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.